

【公報種別】特許法第 17 条の 2 の規定による補正の掲載

【部門区分】第 2 部門第 7 区分

【発行日】平成28年9月15日(2016.9.15)

【公開番号】特開2014-185031(P2014-185031A)

【公開日】平成26年10月2日(2014.10.2)

【年通号数】公開・登録公報2014-054

【出願番号】特願2013-62949(P2013-62949)

【国際特許分類】

B 6 5 H 23/192 (2006.01)

B 6 5 H 59/38 (2006.01)

【F I】

B 6 5 H 23/192

B 6 5 H 59/38 Y

【手続補正書】

【提出日】平成28年8月1日(2016.8.1)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 2 4

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 2 4】

図 1 は、本発明に係る張力変動抑制方法にもとづく張力変動抑制装置 1 を示しており、張力変動抑制装置 1 は、張力付与装置 2 を前提としている。張力付与装置 2 は、移動可能なダンサアーム 4、すなわちアーム軸 3 を中心として揺動運動可能なダンサアーム 4 の先端にダンサローラ 5 を回転自在に支持し、アーム軸 3 を回転式のアクチュエータとしてのトルクモータ 6 の回転力により直接または減速機 3 1 により間接的に駆動するとともに、ダンサローラ 5 にウェブとしてのワイヤ 7 を巻き掛け、トルクモータ 6 によってアーム軸 3 をワイヤ 7 に対する張力付与方向に付勢することによって、走行中のワイヤ 7 に目標の張力を付与する。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 4 4

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 4 4】

図 1 および図 3 の張力付与装置 2 での揺動運動可能なダンサアーム 4 によれば、ダンサアーム 4 が傾くと、トルクの作用方向と張力の方向とが一致しなくなり、トルクモータ 6 のトルクが目標の張力として正確に作用しなくなる。しかし、図 5 の張力付与装置 2 での直線運動可能なダンサアーム 4 によると、ダンサアーム 4 のすべての移動位置で直動式のアクチュエータとしてのリニアモータ 6 1 による張力付与力とワイヤ 7 に対する張力の方向とが常時完全に一致しているため、張力制御は精度よく行え、安定する。

【手続補正 3】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図 5

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図 5】

